

9 de Enero de 2020

APELLIDOS:		P1	P2	P3	P4	TOTAL
NOMBRE:						

1. Dado el subespacio vectorial

$$S = \{(x, y, z) \in \mathbb{R}^3 \mid x + y - 2z = 0\}.$$

- (a) (1 puntos) Obtener una base ortogonal de  $S$ .
- (b) (0.5 puntos) Obtener una base ortonormal del subespacio  $S^\perp$ , complemento ortogonal de  $S$ .
- (c) (1 punto) Calcular la proyección ortogonal del vector  $u = (1, -1, 3)$  sobre los subespacios  $S$  y  $S^\perp$ .
- (d) (1 punto) Calcular la distancia entre el vector  $v = (1, 3, -4)$  y  $S^\perp$  y determinar el ángulo que forman.

SOLUCIÓN.

(a) Se trata de un plano de dimension dos, una base del mismo es  $B =$

$$\left\{ \vec{w}_1 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{w}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} \right\} \text{GRAM-SCHMIDT } \vec{o}_1 = \vec{w}_1, \vec{o}_2 = \vec{w}_2 - \frac{\langle \vec{w}_2, \vec{o}_1 \rangle}{\|\vec{o}_1\|^2} \vec{o}_1$$

$$= \begin{pmatrix} 0 \\ 2 \\ 1 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \|\vec{o}_1\|^2 = 2, \|\vec{o}_2\|^2 = 3$$

y, dividiendo cada vector por su norma, tenemos la base ortonormal

$$B^{ORTN} = \left\{ \vec{n}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{n}_2 = \frac{1}{\sqrt{3}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

- (b) Cualquier vector del complemento ortogonal ha de ser ortogonal a los dos vectores de la base del subespacio-recta, así se obtienen las ecs. Imp. Del mismo

$$\begin{cases} x - y = 0 \\ 2y + z = 0 \end{cases}$$

$$\text{Una base del mismo es } B^{ORTN}(S^\perp) = \left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} \right\}.$$

(c) Calculamos los productos escalares y normas que intervienen en la fórmula de la proyección:

$$\langle \vec{u}, \vec{n}_1 \rangle = 2/\sqrt{2}, \langle \vec{u}, \vec{n}_2 \rangle = \frac{3}{\sqrt{3}}, \therefore \|\vec{n}_1\|^2 = \|\vec{n}_2\|^2 = 1,$$

$$\vec{p}_S(\vec{u}) = 2/\sqrt{2} \vec{n}_1 + \frac{3}{\sqrt{3}} \vec{n}_2 = \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix},$$

$$(d) \quad \vec{p}_{S^\perp} \left( \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ -4 \end{pmatrix} \right) = \frac{12}{\sqrt{6}} \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ -2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 2 \\ 2 \\ -4 \end{pmatrix} D(\vec{v}, S^\perp) = d(\vec{v}, \vec{p}_{S^\perp}(\vec{v})) = \sqrt{2}.$$

9 de Enero de 2020

APELLIDOS:		P1	P2	P3	P4	TOTAL
NOMBRE:						

2. Sea  $f: \mathbb{R}^3 \rightarrow \mathbb{R}^3$  el endomorfismo cuya matriz con respecto a las bases canónicas es

$$A = \begin{pmatrix} -3 & -2 & 2 \\ -2 & 0 & 1 \\ 2 & 1 & 0 \end{pmatrix},$$

- (0.5 puntos) Demostrar que  $f$  es ortogonalmente diagonalizable.
- (1 puntos) Calcular los autovalores de  $f$  indicando sus multiplicidades algebraicas.
- (1 punto) Definir autovector de  $f$  asociado a un autovalor. Determinar si el vector  $v = (1, -1, 1)$  es un autovector de  $f$  y, en caso afirmativo, indicar a que autovalor está asociado.
- (1 punto) Encontrar una base ortonormal de  $\mathbb{R}^3$  respecto de la cual la matriz de  $f$  es diagonal. Escribir la matriz de  $f$  respecto de esta base.

SOLUCIÓN.

Al tratarse de una matriz simétrica, admite diagonalización ortogonal. EL POLINOMIO

Característico lo calculamos teniendo en cuenta que :  $\det(A)=-5$ ,  $\text{tr}(A)=-3$ ,  $\text{SDP}=-9$ . Por lo que

$P_3(\lambda) = -\lambda^3 - 3\lambda^2 + 9\lambda - 5 = -(\lambda + 5)(\lambda - 1)^2$ . Con lo cual

$$\sigma(A) = \left\{ \begin{matrix} -5 & 1 \\ m(-5) = 1 & m(1) = 2 \end{matrix} \right\}$$

$$\lambda = -5, \text{Ker}(A + 5I) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} 2 & -2 & 2 \\ -2 & 5 & 1 \\ 2 & 1 & 5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : \begin{cases} x - y + z = 0 \\ 2x + y + 5z = 0 \end{cases} \right\}.$$

Entonces una base de este subespacio –recta será:

$$B(\text{Ker}(A + I)) = \left\{ \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

Y una base ortonormal es

$$B^{ON}(\text{Ker}(A + I)) = \left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\lambda = 1, \text{Ker}(A - I) = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : \begin{pmatrix} -4 & -2 & 2 \\ -2 & -1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} \right\} = \left\{ \begin{pmatrix} x \\ y \\ z \end{pmatrix} : 2x + y - z = 0 \right\}$$

Entonces una base de este subespacio –plano será:

$$B(\text{Ker}(A - I)) = \left\{ \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}, \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix} \right\}$$

Aplicamos G-S para obtener la base ortonormal

$$B^{ON}(\text{Ker}(A - 2I)) = \left\{ \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{30}} \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

El vector dado  $\begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}$  verifica la ecuación  $2x + y - z = 0$  y por lo tanto es un

autovector de la matriz asociado al autovalor  $\lambda = 1$ . ( $\vec{v} \neq 0$  es autovector de  $A$  asociado a  $\lambda$  si verifica la ecuación  $A\vec{v} = \lambda\vec{v}$ )

9 de Enero de 2020

APELLIDOS:		P1	P2	P3	P4	TOTAL
NOMBRE:						

$$\text{La Base de diagonalización} = B_{diag} = \left\{ \frac{1}{\sqrt{6}} \begin{pmatrix} -2 \\ -1 \\ 1 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{5}} \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 2 \end{pmatrix}, \frac{1}{\sqrt{30}} \begin{pmatrix} -2 \\ 5 \\ 1 \end{pmatrix} \right\}$$

$$\text{Matriz de Paso de diagonalización} = P = \begin{bmatrix} -\frac{2}{\sqrt{6}} & \frac{1}{\sqrt{5}} & \frac{-2}{\sqrt{30}} \\ -\frac{1}{\sqrt{6}} & 0 & \frac{5}{\sqrt{30}} \\ \frac{1}{\sqrt{6}} & \frac{2}{\sqrt{5}} & \frac{1}{\sqrt{30}} \end{bmatrix}$$

$$\text{Matriz diagonal} \begin{bmatrix} -5 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

3. (a) Estudiar si pueden existir o no las siguientes aplicaciones ortogonales en  $\mathbb{R}^2$  y determinar su matriz respecto a las base canónica en caso afirmativo:
- (i) (0.5 puntos) Un giro centrado en el origen que lleve el punto (1, 1) en el (2, 1).
  - (ii) (1 puntos) Una simetría respecto de una recta que pasa por el origen que lleva el punto (3, 4) en el (0, 5).
- (b) Se considera en  $\mathbb{R}^3$  el plano de ecuación  $x - y = 0$  y la transformación ortogonal *simetría con respecto a dicho plano*  $S_\pi$ . Se pide:
- (i) (0.5 puntos) Calcular una base ortonormal de  $\mathbb{R}^3$ ,  $B^{ON} = \{\vec{n}_1, \vec{n}_2, \vec{n}_3\}$  para la cual sea  $M(S_\pi, B^{ON}) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$ .
  - (ii) (1 punto) Calcular la matriz de la simetría con respecto a la base canónica,  $M(S_\pi, B_3^C)$ .

SOLUCIÓN:

- (a) El giro no es posible pues los vectores dados tienen distinta norma. La simetría sí es posible y sería con respecto a la recta que pasa por el origen y el punto  $\begin{pmatrix} 3 \\ 2 \\ 9 \\ -2 \end{pmatrix}$ , es decir la recta  $y = 3x$ . La matriz de dicha simetría es  $M(S_{y=3x}, B_2^C) = \frac{1}{10} \begin{pmatrix} -8 & 6 \\ 6 & 8 \end{pmatrix}$
- (b) Como primer vector de la base cogemos el normal al plano normalizado, es decir  $\vec{n}_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ -1 \\ 0 \end{pmatrix}$  y su imagen vale  $S_\pi(\vec{n}_1) = -\vec{n}_1 = \begin{pmatrix} -1 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}_{B^{ON}}$ . Los otros dos vectores serían dos vectores perpendiculares situados en el plano y de norma uno, por ejemplo  $\vec{n}_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}, \vec{n}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}$  y su imagen vale  $S_\pi(\vec{n}_2) = \vec{n}_2 = \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix}_{B^{ON}}, S_\pi(\vec{n}_3) = \vec{n}_3 = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix}_{B^{ON}}$ , con lo que

9 de Enero de 2020

APELLIDOS:		P1	P2	P3	P4	TOTAL
NOMBRE:						

$$M(S_{\pi}, B^{ON}) = \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

Ahora, para la orientación, calculamos el determinante  $Det(col(\vec{n}_1, \vec{n}_2, \vec{n}_3)) = +1$  y deducimos que la base  $B^{ON} = \{\vec{n}_1, \vec{n}_2, \vec{n}_3\}$  tiene orientación positiva.

$$\begin{aligned} M(S_{\pi}, B^C_3) &= C(B^{ON}, B^C_3) M(S_{\pi}, B^{ON}) C(B^C_3, B^{ON}) = \\ &= \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ \frac{-1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} \frac{1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ \frac{-1}{\sqrt{2}} & \frac{1}{\sqrt{2}} & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}^t = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \end{aligned}$$